

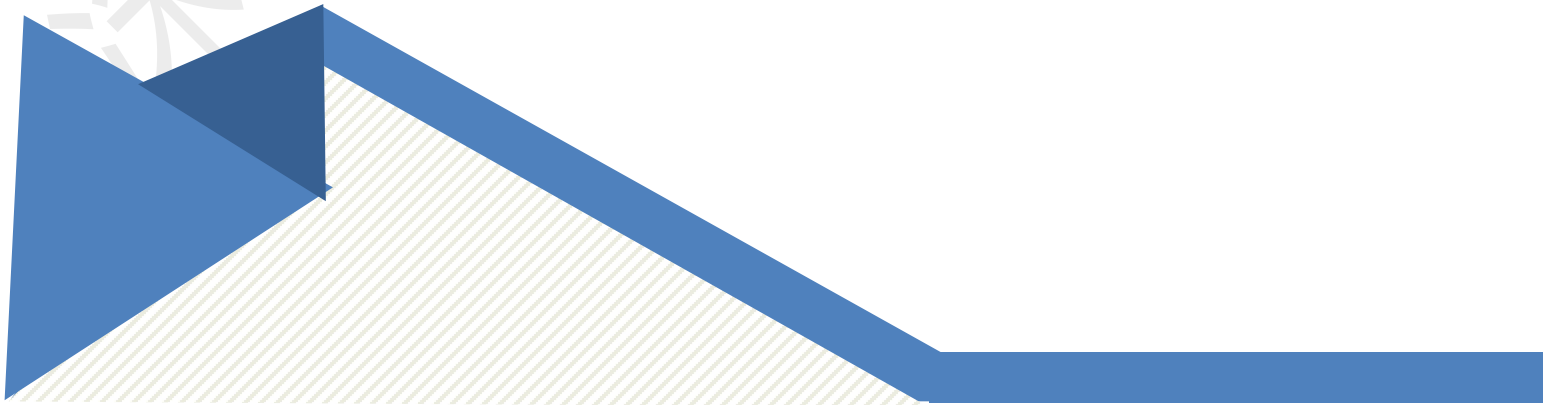


DX-GP10

GPS 串口应用指导

版本：2.0

日期：2024-05-24





更新记录

版本	日期	说明	作者
V1.0	2023/10/10	初始版本	SML
V2.0	2024/05/24	增加参数说明	SML
V2.1	2024/06/16	修改最小系统图	SML

联系我们

深圳大夏龙雀科技有限公司

邮箱: sales@szdx-smart.com

电话: 0755-2997 8125

网址: www.szdx-smart.com

地址: 深圳市宝安区航城街道航空路华丰智谷 A1 座 601



目录

1. 引言.....	- 4 -
1.1. 串口基本参数.....	- 4 -
2. PC 端测试工具.....	- 4 -
2.1. 电脑端测试软件.....	- 4 -
3. 串口使用.....	- 5 -
3.1. 使用串口读写 AT 命令.....	- 5 -
3.1.1. 模块测试最小系统.....	- 5 -
4. 相关 AT 命令详解.....	- 6 -
4.1. 命令格式说明.....	- 6 -
5. AT 命令详解.....	- 6 -
5.1.1. 设置波特率.....	- 6 -
5.1.2. 设置定位更新率.....	- 7 -
5.1.3. 设置要求输出或停止输出的 NMEA 语句.....	- 7 -
5.1.4. 设置获取卫星的工作系统.....	- 8 -
5.1.5. 设置 NMEA 协议类型选择.....	- 8 -
5.1.6. 查询产品信息.....	- 9 -
5.1.7. 接收机重启.....	- 9 -
6. 增值服务.....	- 9 -

图片索引

图 1 : 电脑端串口软件图.....	- 5 -
图 2 : 模块最小系统图.....	- 5 -



1. 引言

DX-GP10 是深圳大夏龙雀科技有限公司的一款 GPS 模块。支持 GPS、BeiDou 和 GLONASS 多卫星定位系统，支持多系统联合定位和单系统独立定位，并支持 A-GNSS 功能。内部自带低噪放大器 (LNA)，可实现高精度、高灵敏度定位，快速响应捕获和跟踪定位信息。模块小巧轻盈，可通过串口发送 NMEA 数据，默认支持 NMEA 0183 协议，方便快捷的查询定位信息。模块可对外提供有源天线检测功能以及实现短路保护功能。

1.1. 串口基本参数

- 模块串口默认参数：9600bps/8/n/1（波特率/数据位/无校验/停止位）
- 模块的三种工作模式：全工作模式 (Full On MODE)、休眠模式 (Standby MODE)、电池备份模式 (Backup MODE)
 - 1、全工作模式 (Full On)：在此模式下，DX-GP10 的所有电源正常供电，且 WAKE_UP 引脚为高电平，此模式模块可正常进行卫星定位信号的接收和解算。
 - 2、休眠模式 (Standby)：在此模式下，DX-GP10 的所有电源正常供电，WAKE_UP 引脚持续拉低模块内部 DC-DC 和 LDO 电源关闭，射频和基带电路停止工作，只有 IO、POR 和 RTC 处于工作状态，模块整体进入休眠状态，当释放或拉高 WAKE_UP 引脚后，模块自动恢复全工作模式。
 - 3、电池备份模式 (Backup)：在此模式下，DX-GP10 只有 VCC_BACKUP 在供电，模块内部只需要极小的电流维持 RTC 和备份 RAM 工作保留掉电前的定位数据，当 VCC_MAIN 电源恢复后，模块可快速读取 RAM 内保存的定位数据，实现快速启动并定位。

2. PC 端测试工具

2.1. 电脑端测试软件

电脑端测试软件请在资料包中下载安装 sscm5.13.1 电脑串口软件进行测试，串口软件界面如下图：

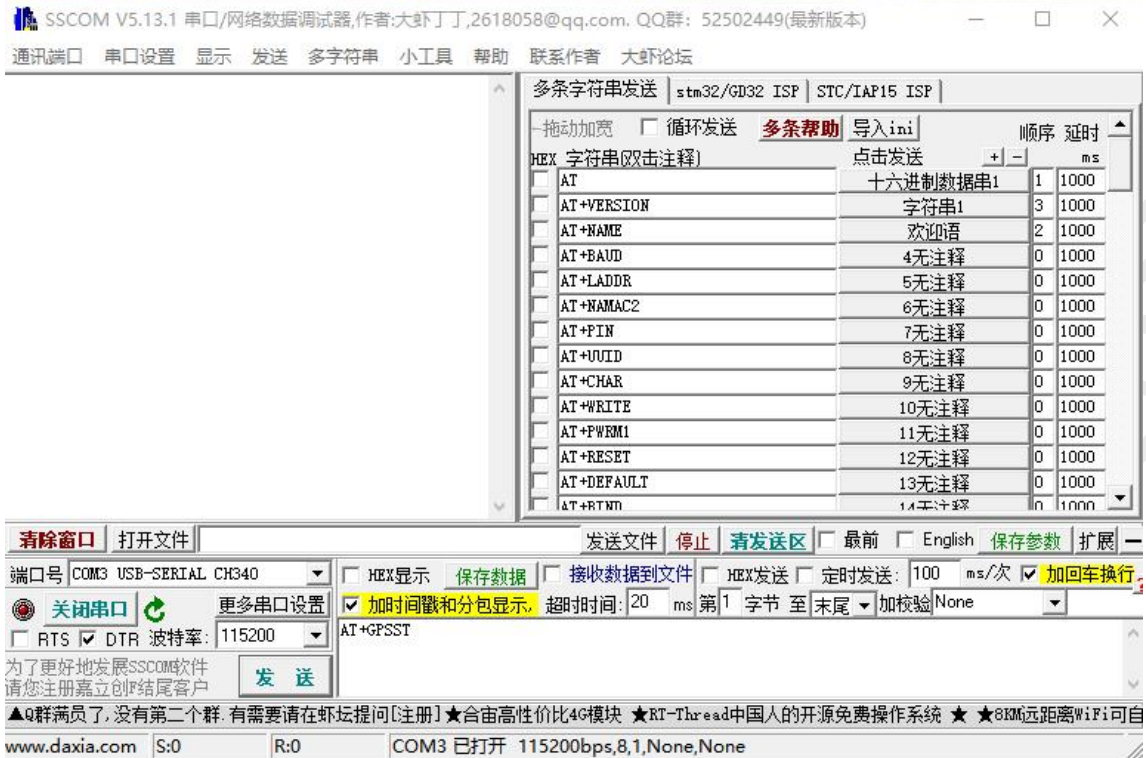


图 1：电脑端串口软件图

3. 串口使用

3.1. 使用串口读写 AT 命令

3.1.1. 模块测试最小系统

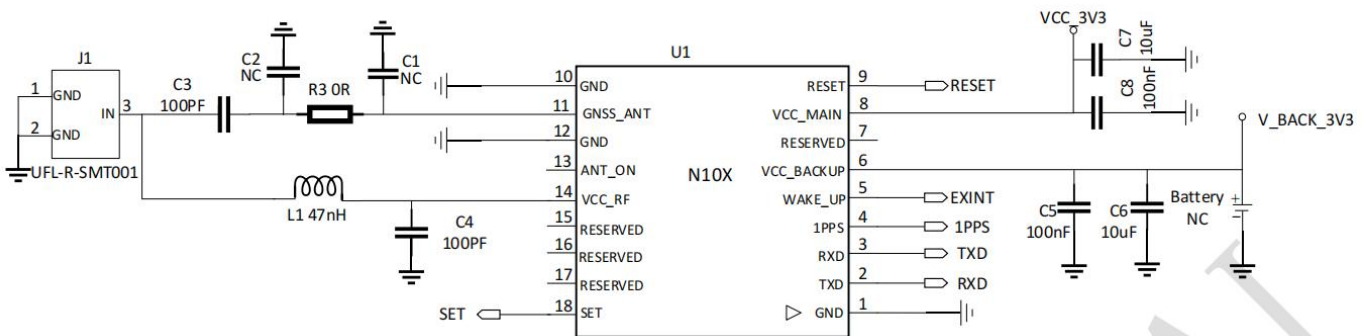


图 2：模块最小系统图



4. 相关 AT 命令详解

4.1. 命令格式说明

\$PCA<param1>, <param2 ><CR><LF>

- 所有的指令以\$PCA 开头，<CR><LF> 结束，在本文档中表现命令和响应的表格中，省略了<CR><LF>，仅显示命令和响应。
- 所有命令字符都为大写。
- <> 内为可选内容，如果命令中有多个参数，以逗号“,” 隔开，实际命令中不包含尖括号。
- <CR> 为回车字符\r，十六进制为 0X0D。
- <LF> 为换行字符\n，十六进制为 0X0A。

5. AT 命令详解

5.1.1. 设置波特率

功能	指令	说明
设置波特率	\$PCAS01,0*1C	0*1C: 4800bps
	\$PCAS01,1*1D	1*1D: 9600bps
	\$PCAS01,2*1E	2*1E: 19200bps
	\$PCAS01,3*1F	3*1F: 38400bps
	\$PCAS01,4*18	4*18: 57600bps
	\$PCAS01,5*19	5*19: 115200bps



11	nLPS	数值	LPS 输出频率, 同 nGGA
12	res1	数值	保留
13	res2	数值	保留
14	nUTC	数值	UTC 输出频率, 同 nGGA
15	nGST	数值	GST 输出频率, 同 nGST
16	res3	数值	保留
17	res4	数值	保留
18	res5	数值	保留
19	nTIM	数值	TIM (PCAS60) 输出频率, 同 nGGA
20	CS	16 进制数值	校验和, \$和*之间 (不包括\$和*) 所有字符的异或结果
21	<CR><LF>	字符	回车与换行符

5.1.4. 设置获取卫星的工作系统

功能	指令	说明
设置获取卫星的工作系统	\$PCAS04,1*18	1*18: GPS
	\$PCAS04,2*1B	2*1B: BDS
	\$PCAS04,3*1A	3*1A: GPS+BDS
	\$PCAS04,4*1D	4*1D: GLONASS
	\$PCAS04,5*1C	5*1C: GPS+GLONASS
	\$PCAS04,6*1F	6*1F: BDS+GLONASS
	\$PCAS04,7*1E	7*1E: GPS+BDS+GLONASS
		默认: GPS+BDS+GLONASS

5.1.5. 设置 NMEA 协议类型选择

功能	指令	说明
设置 NMEA 协议类型选择	\$PCAS05,2*1A	2*1A: 兼容 NMEA 4.1 以上版本
	\$PCAS05,5*1D	5*1D: 兼容中国交通运输信息中心的 BDS/GPS 双模协议, 兼容 NMEA 2.3 以上版本, 兼容 NMEA4.0 协议
	\$PCAS05,9*11	9*11: 兼容 NMEA 4.1 以上版本

5.1.6. 查询产品信息

功能	指令	说明
查询产品信息	\$PCAS06,0*1B	0*1B: 查询固件版本号
	\$PCAS06,1*1A	1*1A: 查询硬件型号及序列号
	\$PCAS06,2*19	2*19: 查询多模接收机的工作模式
	\$PCAS06,3*18	3*18: 查询产品的客户编号
	\$PCAS06,5*1E	5*1E: 查询升级代码信息

5.1.7. 接收机重启

功能	指令	说明
接收机重启	\$PCAS10,0*1C	0*1C: 热启动
	\$PCAS10,1*1D	1*1D: 温启动
	\$PCAS10,2*1E	2*1E: 冷启动
	\$PCAS10,3*1F	3*1F: 出厂启动

备注:

- 0: 热启动。不使用初始化信息, 备份存储中的所有数据有效。
- 1: 温启动。不使用初始化信息, 清除星历。
- 2: 冷启动。不使用初始化信息, 清除备份存储中除配置外的所有数据。
- 3: 出厂启动。清除内存所有数据, 并将接收机复位至出厂默认配置。

6. 增值服务

为满足客户各种功能要求, 我司可以提供以下技术增值服务:

- 模块程序定制, 如: IO 功能口定制, AT 指令定制, 广播包定制等。
- 模块 PCB 硬件定制, 可定制成客户需要的硬件要求。
- 各种蓝牙方案定制, 可以根据客户需要, 定制全套蓝牙软硬件解决方案。
- 全套联网解决方案定制, 可以根据客户需求, 定制全套可联网, 网关解决方案。

如有以上定制需求, 请直接跟我司业务人员联系。